(19)日本国特許 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11) 許出願公開番号 特開2002-264874 (P2002-264874A)

(43)公開日 平成14年9月18日(2002.9.18)

(51) Int.CL'		識別記号	FΙ		デーマコート*(参考)
B 6 2 J	39/00		B 6 2 J	39/00	K 3B107	
A 4 2 B	3/30		A42B	3/30		
B62H	5/00		B 6 2 H	5/00	Z	
B 6 2 J	27/00		B 6 2 J	27/00	В	

審査請求 未請求 請求項の数19 OL (全 16 頁)

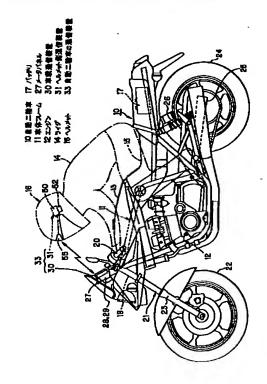
(21)出願番号	特顧2001-69474(P2001-69474)	(71)出願人 000003078		
		株式会社東芝		
(22) 出顧日	平成13年3月12日(2001.3.12)	東京都港区芝浦一丁目1番1号		
		(72)発明者 伊藤 義彦		
		東京都港区芝浦一丁目1番1号 株式会社		
	·	東芝本社事務所内		
		(72)発明者 下池 辰也		
		東京都港区芝浦一丁目1番1号 株式会社		
		東芝本社事務所内		
		(74)代理人 100078765		
		弁理士 波多野 久 (外1名)		
		Fターム(参考) 3B107 CAD2 EAD5		

(54)【発明の名称】 自動二輪車の通信装置ならびにこの通信装置を利用したヘルメットおよび査験防止装置

(57)【要約】

【課題】本発明は、走行中にライダが自動二輪車の車体 側から必要な情報を無線にて簡単かつ迅速に得ることが できるようにしたものである。

【解決手段】本発明に係る自動二輪車の通信装置33 は、自動二輪車の車体側に車載通信装置30を設け、こ の車載通信装置30をヘルメット16個の通信装置31 と無線を利用して双方向通信可能に配設したものであ る。車載通信装置30とヘルメット側通信装置31と は、所定の近距離通信可能範囲内に入ったとき、双方向 無線データ通信を可能としたものである。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 自動二輪車の車体側に車載通信装置を設け、この車載通信装置をヘルメット側通信装置と無線を利用した双方向通信可能に配設し、車載通信装置とヘルメット側通信装置とが所定の近距離通信可能範囲内に入ったとき、双方向の無線データ通信を可能に構成したことを特徴とする自動二輪車の通信装置。

【請求項2】 車載通信装置は自動二輪車のメータパネル部に設けられる一方、ヘルメット側通信装置はヘルメットに設けられ、自動二輪車にライダが乗車した姿勢で、車載通信装置とヘルメット側通信装置にそれぞれ備えられるブルートゥースユニットが対向するように構成された請求項1記載の自動二輪車の通信装置。

【請求項3】 ヘルメット側通信装置はヘルメット側に データ通信されるデータを処理する情報処理装置がヘル メット内部に設けられ、この情報処理装置に音声情報を 入出力するマイクロフォンおよびスピーカ等の入出力装 置が接続された請求項1または2記載の自動二輪車の通 信装置。

【請求項4】 車載通信装置は、自動二輪車に騎乗した 20 ライダの少なくとも頭部形状を画像認識する画像認識装置を備え、この画像認識装置により自動二輪車に騎乗したライダの頭部側輪郭を画像処理で抽出し、ヘルメット装着の有無を検知した請求項1記載の自動二輪車の通信装置。

【請求項5】 ヘルメットに顎ひもをストラップ止め具に締付可能に設け、顎ひもの少なくとも片面を導電可能に形成して微電流を流し、導電の有無でヘルメット装着の有無を検知した請求項1記載の自動二輪車の通信装置。

【請求項6】 自動二輪車の車体側に車載通信装置を、上記自動二輪車に騎乗するライダが被るヘルメット側にヘルメット側通信装置が設けられ、両通信装置にはブルートゥースユニットがそれぞれ備えられて所定の近距離無線双方向通信にてデータ交信可能に構成される一方、自動二輪車の前記車載通信装置は並走あるいは隊列走行する他の自動二輪車の車載通信装置とブルートゥースユニットで無線にてデータ交信可能に構成され、複数の自動二輪車同士は車載通信装置同士により無線による双方向データ交信を行ない、自動二輪車とライダとの間は車 40載通信装置とヘルメット側通信装置とで無線の双方向データ交信を行なうようにしたことを特徴とする自動二輪車の通信装置。

【請求項7】 自動二輪車の車載通信装置は車体側に搭載されるバッテリで駆動され、ヘルメット側通信装置はヘルメットの外殻内に収容される充電可能な薄型バッテリにて駆動される請求項6記載の自動二輪車の通信装置。

【請求項8】 ヘルメットの外表面に周囲の音を収集す 装置に記憶させる一方、所定周期毎に自動二輪車の現在るマイクロフォンが装着される一方、マイクロフォンで 50 位置を測定し、自動二輪車の現在位置がエンジンキーの

収集した音から音声周波数帯を除いた収集音に逆位相の 音を生成するデータ処理部を備え、このデータ処理部で の逆位相音と前記収集音を合成して風切り音等のノイズ を打ち消すように構成したことを特徴とするヘルメット。

【請求項9】 ライダに前方情報を提供するナイトビジョン装置をヘルメットに設け、上記ナイトビジョン装置はヘルメットの前方情報を撮影する赤外線カメラと、このカメラで撮影された映像を処理するデータ処理部と、このデータ処理部で処理された映像を投影する投影ユニットと、この投影ユニットで投影される映像が表示される表示部とを備えたことを特徴とするヘルメット。 【請求項10】 ヘルメットにはその後頭部外殼と内部

クッション材との間にシート状の充電可能な薄型バッテリを設け、この薄型バッテリに充電用コネクタおよび電源供給用コネクタをそれぞれ設けた請求項8または9記載のヘルメット。

【請求項11】 充電可能な薄型バッテリはシート状薄型二次電池である請求項10記載のヘルメット。

0 【請求項12】 赤外線カメラはヘルメットのバイザ部の左右両側に設けられる一方、赤外線カメラでライダの視認方向と同じ方向の映像を撮影するようにした請求項9記載のヘルメット。

【請求項13】 表示部はヘルメットのバイザ部に形成され、赤外線カメラで撮影された赤外線映像をライダの目視情報と重なるようにデータ処理部で補正して投影ユニットにより補正された映像が表示部に投影されるようにした請求項9記載のヘルメット。

【請求項14】 自動二輪車の車体側に車輪の回転を検 30 出する回転センサと、エンジンキーのオフ状態で回転センサからの回転信号を入力してデータ処理するデータ処理部と、このデータ処理部で処理された信号により作動される警報装置とを設け、この警報装置は、エンジンキーがオフ状態で車輪が回転したとき、警報音を周囲に発するようにしたことを特徴とする自動二輪車の盗難防止去還

【請求項15】 自動二輪車の車体側にサスペンションユニットに作用する荷重負荷あるいはセンタスタンドに作用する荷重負荷を検出する負荷センサを設け、負荷センサで検出される荷重負荷が所定値以下になったとき、センサ信号を処理するデータ処理部を設け、このデータ処理部で処理された出力信号により作動される警報装置を設け、この警報装置は負荷センサで検出される荷重負荷が所定値以下となったとき、警報音を周囲に発するようにしたことを特徴とする自動二輪車の盗難防止装置。【請求項16】 自動二輪車の車体側に車体位置が確認できるGPS車載器を備え、このGPS車載器は、エンジンキーのオフ直前に自動二輪車の現在位置を情報処理装置に記憶させる一方、所定周期毎に自動二輪車の現在

3

オフ直前の位置との間で変化しているとき、この変化信 号を警報装置あるいはライダの携帯電話機に出力して通 報する緊急通報システムを備えたことを特徴とする自動 二輪車の盗難防止装置。

【讃求項17】 自動二輪車の車体側に車載通信装置と 携帯電話用通信装置とを備える一方、ヘルメットに上記 車載通信装置と近距離無線相互通信可能なヘルメット側 通信装置を備え、さらに、自動二輪車に騎乗するライダ 側に携帯電話機を備え、ヘルメットと自動二輪車との間 の両通信装置が通信可能距離から離れると、両通信装置 10 を接続する通信が切断されて携帯電話用通信装置から前 記携帯電話機に発信を行なうようにしたことを特徴とす る自動二輪車の盗難防止装置。

【請求項18】 自動二輪車の車体側に設けられた車載 ブルートゥースユニットと、このユニットに接続され、 エンジンの始動を制御する情報処理装置と、ヘルメット に備えられ、顎ひもをストラップ金具に締め付けたと き、個人認識情報を出力するヘルメット側のブルートゥ ースユニットとを有し、前記車載ブルートゥースユニッ トはヘルメット側ブルートゥースユニットから個人認証 20 情報を受信したとき、エンジンキーに連動してエンジン を始動させ得るように構成した特徴とする自動二輪車の 盗難防止装置。

【請求項19】 自動二輪車の車体前方にヘッドランプ を設け、このヘッドランプとシフト装置のON-OFF スイッチとエンジンキーによるスイッチと自動二輪車の 車体に搭載されるバッテリとによりヘッドランプ点灯回 路を構成し、このヘッドランプ点灯回路は、シフト装置 がニュートラル位置以外のポジションをとり、かつエン ジンキーがON操作されたとき、ヘッドランプ点灯回路 30 が閉じてヘッドランプが点灯せしめられるようにしたこ とを特徴とする自動二輪車のヘッドランプ点灯制御装

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、無線にて双方向通 信可能な自動二輪車の通信装置、ならびにこの通信装置 を利用したヘルメットおよび盗難防止装置に関する。

[0002]

【従来の技術】一般に、自動二輪車では車両の盗難を防 40 止するために、エンジンロック装置やハンドルロック装 置、車輪ロック装置等が設けられ、種々の車両盗難防止 対策が施されている。エンジンロック装置は、ロック作 動により、エンジンの始動を不能としたり、またハンド ルロック装置や車輪ロック装置は、ロック作動によりハ ンドルをロックしてハンドル操作を不能としたり、車輪 の回転をロックして車両の移動を防止し、自動二輪車の 車両盗難を防止している。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、自動二 50 【課題を解決するための手段】本発明に係る自動二輪車

輪車は、エンジンロック装置やハンドルロック装置さら には車輪ロック装置が壊されると、エンジンが始動した り、ハンドル操作が容易となって車両を移動させること ができ、自動二輪車が盗難される虞があった。

【0004】また、自動二輪車ではライダはヘルメット の着用義務が課せられる。ヘルメットをライダが着用す ると、ヘルメットにより首廻りの運動に制約を受け、ヘ ルメット非着用時と異なり自由度が少なくなる。そのよ うな中で、自動二輪車の走行中にスピードメータで走行 速度を確認したり、燃料メータで燃料の残量を確認する ことが面倒である。

【0005】さらに、自動二輪車では、複数台の自動二 輪車が隊列を組んで走行するツーリングが行なわれる か、複数台の自動二輪車が隊列を組んで並走する場合、 自動二輪車に騎乗するライダ同士が音声を含めて情報交 換することは、ヘルメットを被っている関係上、殆ど困 難であった。また、無線装置は存在するが、高価である 一方、走行中に無線交信を行なうと混信の虞があり、混 信を避けることができなかった。

【0006】このため、自動二輪車の走行中には、並走 するライダ同士が会話したり、道路や地図等の走行情報 をやりとりすることは困難であった。

【0007】本発明は上述した事情を考慮してなされた もので、走行中にライダが自動二輪車の車体側から必要 な情報を簡単かつ迅速に無線の双方向通信で得ることが できるようにした自動二輪車の通信装置およびこの通信 装置を用いたヘルメットを提供することを目的とする。 【0008】本発明の他の目的は、複数台の自動二輪車 が隊列を組んで走行したり、並走する場合にも、ライダ 同士がスムーズに会話を楽しみ、情報交換を走行中に行 なうことができる自動二輪車の通信装置およびこの通信

【0009】本発明のさらに他の目的は、自動二輪車の 車体側とヘルメットを着用したライダとの間で無線にて 走行運転に必要な情報を迅速かつ明確に相互交信できる 自動二輪車の通信装置およびこの通信装置を利用したへ ルメットを提供するにある。

装置を利用したヘルメットを提供することにある。

【0010】本発明の別の目的は、エンジンキーオフ状 態で、車輪が回転したり、負荷センサに作用する荷重負 荷が所定以下になったり、また、自動二輪車の位置移動 が生じたときに、警報装置から警報音を発生させたり、 ライダの携帯電話機に自動的に通信し、車両の盗難を積 極的にかつ未然に防止するようにした自動二輪車の車両 盗難防止装置を提供することにある。

【0011】さらに、本発明の別の目的は、ヘッドラン プの点灯を制御可能に構成してバッテリの消耗を小さく し、バッテリ寿命を向上させた自動二輪車のヘッドラン プ点灯制御装置を提供するにある。

[0012]

の通信装置は、上述した課題を解決するために、請求項 1 に記載したように、自動二輪車の車体側に車載通信装 置を設け、この車載通信装置をヘルメット側通信装置と 無線を利用した双方向通信可能に配設し、車載通信装置 とヘルメット側通信装置とが所定の近距離通信可能範囲 内に入ったとき、双方向の無線データ通信を可能に構成 したものである。

【0013】また、上述した課題を解決するために、本 発明に係る自動二輪車の通信装置は、請求項2に記載し たように、車載通信装置は自動二輪車のメータパネル部 10 に設けられる一方、ヘルメット関通信装置はヘルメット に設けられ、自動二輪車にライダが乗車した姿勢で、車 載通信装置とヘルメット側通信装置にそれぞれ備えられ るブルートゥースユニットが対向するように構成された り、さらに、請求項3に記載したように、ヘルメット側 通信装置はヘルメット側にデータ通信されるデータを処 理する情報処理装置がヘルメット内部に設けられ、この 情報処理装置に音声情報を入出力するマイクロフォンお よびスピーカ等の入出力装置が接続されたり、また、請 求項4に記載したように、車載通信装置は、自動二輪車 20 に騎乗したライダの少なくとも頭部形状を画像認識する 画像認識装置を備え、この画像認識装置により自動二輪 車に騎乗したライダの頭部側輪郭を画像処理で抽出し、 ヘルメット装着の有無を検知したり、さらに、請求項5 に記載したように、ヘルメットに顎ひもをストラップ止 め具に締付可能に設け、顎ひもの少なくとも片面を導電 可能に形成して微電流を流し、導電の有無でヘルメット 装着の有無を検知したものである。

【0014】さらに、本発明に係る自動二輪車の通信装置は、上述した課題を解決するために、請求項6に記載 30 したように、自動二輪車の車体側に車載通信装置を、上記自動二輪車に騎乗するライダが被るヘルメット側にヘルメット側通信装置が設けられ、両通信装置にはブルートゥースユニットがそれぞれ備えられて所定の近距離無線双方向通信にてデータ交信可能に構成される一方、自動二輪車の前記車載通信装置は並走あるいは隊列走行する他の自動二輪車の車載通信装置とブルートゥースユニットで無線にてデータ交信可能に構成され、複数の自動二輪車同士は車載通信装置同士により無線による双方向データ交信を行ない、自動二輪車とライダとの間は車載 40 通信装置とヘルメット側通信装置とで無線の双方向データ交信を行なうようにしたものである。

【0015】さらに、上述した課題を解決するために、本発明に係る自動二輪車の通信装置は、請求項7に記載したように、自動二輪車の車載通信装置は車体側に搭載されるバッテリで駆動され、ヘルメット側通信装置はヘルメットの外競内に収容される充電可能な薄型バッテリにて駆動されるものである。

【0016】また、本発明に係るヘルメットは、上述した課題を解決するために、請求項8に記載したように、

ヘルメットの外表面に周囲の音を収集するマイクロフォンが装着される一方、マイクロフォンで収集した音から音声周波数帯を除いた収集音に逆位相の音を生成するデータ処理部を備え、このデータ処理部での逆位相音と前記収集音を合成して風切り音等のノイズを打ち消すように構成したものである。

【0017】さらに、本発明に係るヘルメットは、上述した課題を解決するために、請求項9に記載したように、ライダに前方情報を提供するナイトビジョン装置をヘルメットに設け、上記ナイトビジョン装置はヘルメットの前方情報を撮影する赤外線カメラと、このカメラで撮影された映像を処理するデータ処理部と、このデータ処理部で処理された映像を投影する投影ユニットと、この投影ユニットで投影される映像が表示される表示部とを備えたものである。

【0018】また、上述した課題を解決するために、本 発明に係るヘルメットは、請求項10に記載したよう に、ヘルメットにはその後頭部外殼と内部クッション材 との間にシート状の充電可能な薄型バッテリを設け、こ の薄型バッテリに充電用コネクタおよび電源供給用コネ クタをそれぞれ設けたり、さらに、請求項11に記載し たように、充電可能な薄型バッテリはシート状薄型二次 電池であり、さらにまた、請求項12に記載したよう に、赤外線カメラはヘルメットのバイザ部の左右両側に 設けられる一方、赤外線カメラでライダの視認方向と同 じ方向の映像を撮影するようにしたり、またさらに、請 求項13に記載したように、表示部はヘルメットのバイ ザ部に形成され、赤外線カメラで撮影された赤外線映像 をライダの目視情報と重なるようにデータ処理部で補正 して投影ユニットにより補正された映像が表示部に投影 されるようにしたものである。

【0019】また、本発明に係る自動二輪車の盗難防止装置は、上述した課題を解決するために、請求項14に記載したように、自動二輪車の車体側に車輪の回転を検出する回転センサと、エンジンキーのオフ状態で回転センサからの回転信号を入力してデータ処理するデータ処理部と、このデータ処理部で処理された信号により作動される警報装置とを設け、この警報装置は、エンジンキーがオフ状態で車輪が回転したとき、警報音を周囲に発するようにしたものである。

【0020】さらに、本発明に係る自動二輪車の盗難防止装置は、上述した課題を解決するために、請求項15に記載したように、自動二輪車の車体側にサスペンションユニットに作用する荷重負荷あるいはセンタスタンドに作用する荷重負荷を検出する負荷センサを設け、負荷センサで検出される荷重負荷が所定値以下になったとき、センサ信号を処理するデータ処理部を設け、このデータ処理部で処理された出力信号により作動される警報装置を設け、この警報装置は負荷センサで検出される荷50 重負荷が所定値以下となったとき、警報音を周囲に発す

るようにしたものである。

【0021】さらにまた、本発明に係る自動二輪車の盗 難防止装置は、上述した課題を解決するために、請求項 16に記載したように、自動二輪車の車体側に車体位置 が確認できるGPS車載器を備え、このGPS車載器 は、エンジンキーのオフ直前に自動二輪車の現在位置を 情報処理装置に記憶させる一方、所定周期毎に自動二輪 車の現在位置を測定し、自動二輪車の現在位置がエンジ ンキーのオフ直前の位置との間で変化しているとき、こ の変化信号を警報装置あるいはライダの携帯電話機に出 10 力して通報する緊急通報システムを備えたものである。 【0022】またさらに、本発明に係る自動二輪車の盗 難防止装置は、上述した課題を解決するために、請求項 17に記載したように、自動二輪車の車体側に車載通信 装置と携帯電話用通信装置とを備える一方、ヘルメット に上記車載通信装置と近距離無線相互通信可能なヘルメ ット側通信装置を備え、さらに、自動二輪車に騎乗する ライダ側に携帯電話機を備え、ヘルメットと自動二輪車

【0023】また、本発明に係る自動二輪車の盗難防止 装置は、上述した課題を解決するために、請求項18に 記載したように、自動二輪車の車体側に設けられた車載 ブルートゥースユニットと、このユニットに接続され、 エンジンの始動を制御する情報処理装置と、ヘルメット に備えられ、顎ひもをストラップ金具に締め付けたと き、個人認識情報を出力するヘルメット側ブルートゥー スユニットとを有し、前記車載ブルートゥースユニット 30 はヘルメット側ブルートゥースユニットから個人認証情 報を受信したとき、エンジンキーに連動してエンジンを 始動させ得るように構成したものである。

との間の両通信装置が通信可能距離から離れると、両通

から前記携帯電話機に発信を行なうようにしたものであ

【0024】また、本発明に係る自動二輪車のヘッドラ ンプ点灯制御装置は、バッテリの消耗を軽減あるいは低 減するために、請求項19に記載したように、自動二輪 車の車体前方にヘッドランプを設け、このヘッドランプ とシフト装置によるヘッドランプON-OFFスイッチ とエンジンキーによるスイッチと自動二輪車の車体に搭 載されるバッテリとによりヘッドランプ点灯回路を構成 40 し、このヘッドランプ点灯回路は、シフト装置がニュー トラル位置以外のポジションをとり、かつエンジンキー がON操作されたとき、ヘッドランプ点灯回路が閉じて ヘッドランプが点灯せしめられるようにしたものであ る。

[0025]

る。

【発明の実施の形態】本発明に係る自動二輪車の通信装 置の実施の形態について添付図面を参照して説明する。 【0026】図1は、本発明に係る自動二輪車の通信装 置の第1実施形態を示すもので、自動二輪車の全体を示 50

す側面図である。

【0027】自動二輪車10は車体フレーム11の中央 部にエンジン12が搭載される一方、エンジン12の上 方に燃料タンク13が設けられる。燃料タンク13の後 方にはライダ14が騎乗する運転シート15が設けら れ、この運転シート15下方にヘルメット16を収納す る収納ボックス (図示せず) やバッテリ17を収納する 空間が設けられる。

【0028】また、車体フレーム11の前方のヘッドバ イプ19にはハンドル20によって操舵されるステアリ ング機構21が設けられ、このステアリング機構21の 下部に前輪22が支持される。 ステアリング機構21は 下部にサスペンションユニットを内蔵した例えば倒立型 フォーク23が設けられ、このフォーク23により前輪 22が緩衝自在に懸架される。後輪24は車体フレーム 11の中央下部から後方に延びるスイングアーム25の 自由端部に支持され、リアサスペンションユニット26 により緩衝懸架される。

【0029】一方、車体フレーム11の前上方でハンド ル20の中央部にはメータパネル27が設けられてお 信装置を接続する通信が切断されて携帯電話用通信装置 20 り、このメータパネル27に図2に示すように、スピー ドメータ28や燃料メータ29等の各種メータ類や車載 通信装置30が設けられている。

> 【0030】車載通信装置30はヘルメット16に装備 されたヘルメット側通信装置31と双方向無線通信可能 に形成されており、図3に示す構成を有する。 車載通信 装置30とヘルメット関通信装置31とを双方向無線通 信可能に組み合わせて構成されるブルートゥースユニッ ト(Blue tooth Unit:以下BTユニッ トという。) 等から自動二輪車10の通信装置33が構 成され、この通信装置33により自動二輪車10に搭乗 したライダ14は、自動二輪車10の走行に必要な情報 を車体側から双方向無線通信にて得ることができるよう になっている。

【0031】車載通信装置30には自動二輪車10の車 体側に搭載され、バッテリ17により駆動されるマイク ロプロセッサ等の情報処理装置35が内蔵される。車載 通信装置30は、さらに、ヘルメット16側の通信装置 31と双方向近距離無線通信する無線通信装置としての BTアンテナを有するBTユニット36やライダ14の ヘルメット16着用の有無を監視する撮像手段としての CCDカメラやCMOSカメラ37、自動二輪車10の 自車位置を検出するためのGPS車載器38と、携帯電 話機等のPDC車載器39、交通情報を入力して解析 し、ディスプレイ表示したり、音声で知らせるためのV ICS車載器40、自動料金徴収システム(Elect ric Toll Collection Syste m)と協働して道路料金を電子的に決済可能なETC車 載器41等が搭載されている。 このうち、PDC車載器 39は車載通信装置30に脱着自在に設けられ、自動二

9 輪車10の収納ボックスに別途収納可能な構成としても よい。符号43は車載側無線式充電器である。

【0032】車載通信装置30の撮像手段としてのカメ ラ37は、自動二輪車10に騎乗したライダ14の少な くとも頭部を撮影してヘルメット16の着用の有無を判 定するものである。

【0033】具体的には、撮像手段としてのカメラ37 でライダ14の頭部を撮影し、撮影したライダ14の頭 部側輪郭の画像データが情報処理装置35に内蔵された 画像認識手段44に送られ、この画像認識手段44に備 10 えられた判定装置で画像認識が行なわれ、ヘルメット1 6の着用の有無が判定される。画像認識手段44には、 予めヘルメット16の特徴的な輪郭がインプットされて おり、このヘルメット16の特徴的輪郭とカメラ37で 撮影されたライダ14の頭部輪郭を抽出して比較する画 像認識処理により、ライダ14のヘルメット16の着用 の有無が判断される。

【0034】このように、ライダ14のヘルメット16 の着用の有無は、撮像手段としてのカメラ37と画像認 **識手段44を組み合わせた画像認識処理装置45により** 判断される。この画像認識処理装置45は、例えば自動 二輪車10のエンジンスイッチ (図示せず) に連動し、 ライダ14がヘルメット16を着用していないと判断し たとき、エンジン12が始動できない構成としてもよ 63.

【0035】また、ヘルメット16の着用の有無は、ラ イダ14の上半身における頭部の面積比率を画像認識手 段44で判別して行なってもよい。 すなわち、ライダ1 4はヘルメット16の着用の有無により肩部に対し頭部 の面積が変化するので、この面積変化を観察することに 30 より、ヘルメット16の着用の有無を判断してもよい。 【0036】さらに、ヘルメット16の中には、図4に 示すフルフェイス型ヘルメット16の他に図5に示すJ タイプのヘルメット16Aや図示しないキャップ型ヘル メットがある。Jタイプのヘルメット16Aやキャップ 型ヘルメットをライダ14が着用する場合には、顎ひも 46の締付けの有無により、ヘルメット16A着用の効 果が半減する。

【0037】 顎ひも46を締め付けているか否かの判断 は、画像認識処理装置45による画像認識だけでは、充 40 分でない場合がある。このため、キャップ型やJ型ヘル メット16Aの着用の場合には、顎ひも46のストラッ プ片側だけ、あるいはストラップ先端部のみを導電可能 な構成として微電流を流し、顎ひも46がストラップ止 め金具47と導電がとれた場合、ヘルメット16A着用 と判断する。

【0038】この場合、ヘルメット16Aの顎ひも46 を締めているか否かを顎ひも46の導通状態を確認する 信号の抽出により、ヘルメット16Aの着用の有無が判 断される。顎ひも46の片側だけに導電性を持たせる場 50 ディスプレイ52から音声で出力するための信号をBT

合、例えば肌に接触しないストラップ表側を導電繊維を 使用するとよい。

【0039】また、車載通信装置30に備えられたGP S車載器38は、GPS(Global Positi oning System)人工衛星からの航法電波、 例えばGPS人工衛星の航行歴と正確な現在時刻情報を 含む電波を受信してカーナビゲーションシステム49と 協働で自動二輪車10の現在位置を検出すると共に、現 在位置から目的地までの最適の経路、交通事情を検索 し、さらに、その経路ガイドを作成して自車位置と経路 と共に情報処理装置35に出力するものである。また、 カーナビゲーションシステム49はGPS車載器38に より検出された現在位置の誤差を補正するディファレン シャル機能を有する。

【0040】一方、携帯電話機等のPDC車載器39は 車両専用ではなく、一般市街地等で使用される一般普及 タイプの携帯型のものでもよく、さらに車載通信装置3 0の所定の取付位置あるいは図示しない収納ボックス内 に着脱自在に載置固定されることにより、情報処理装置 35に電気的に接続される。

【0041】他方、ヘルメット側通信装置31にはマイ クロプロセッサとしての情報処理装置50が内蔵される 一方、この情報処理装置50と音声ユニット51を介し てやり取りされるスピーカ52およびマイクロフォン5 3が備えられる。ヘルメット側通信装置31は車載通信 装置30と双方向近距離無線通信可能な無線通信装置と してのBTアンテナを有するBTユニット55が設けら れており、ヘルメット側通信装置31は充電可能なシー ト状パッテリとしての薄型二次電池56により駆動され るようになっており、情報処理装置50で処理された交 通情報等がディスプレイ装置57により表示されるよう になっている。

【0042】ヘルメット16は図4に示すフルフェイス 型ヘルメットであり、マイクロフォン53はライダ14 の口部に対応する位置に、スピーカ52は左右の耳部に 対応する位置にそれぞれ設けられる。マイクロフォン5 3はコマンド用定形音声をキャッチアップするようにな っており、このヘルメット側通信装置31に双方向通信 可能な車載通信装置30は、マイクロフォン53に入力 されるコマンド用の定形音声により、携帯電話機等のP DC車載器39を自動操作する手段と、PDC車載器3 9が受信した相手方の音声をヘルメット16に備えられ たスピーカ52から出力するためにBTユニット36に 与えるための手段とを有する。

【0043】また、車載通信装置30のVICS車載器 40は交差点のサインポスト等から入力した交通情報を 解析する一方、 カーナビゲーションシステム49から自 動二輪車10の走行経路を読み出し、その経路上の交通 渋滞や交通事故の状況等の交通情報をヘルメット16の

ユニット36に与える手段を備える。

【0044】さらに、車載通信装置30のETC車載器 40は、自動料金収受システム (Electric T oll Collection)の道路側に設置された 狭帯域 (DSRC) 無線通信機と高速道路等の料金徴収 処理のための通信を情報処理装置35と協働で行なうこ とにより道路料金を電子的に決済し、その通信結果を情 報処理装置35のメモリ59に記憶させるものである。

【0045】そして、車載通信装置30の情報処理装置 35は、ヘルメット側通信装置31からの音声コマンド 10 成する音合成部とを備える。 を無線通信装置としてのBTユニット55を介して入力 せしめると、その音声コマンドにより指定する各種機 器、すなわち、GPS車載器38、携帯電話機等のPD C車載器39、VICS車載器40、ETC車載器41 のいずれかについて、その音声コマンド通りの操作を自 動的に行なう自動操作手段を備えている。

【0046】また、車載通信装置30の情報処理装置3 5は、カメラ37や各車載器38~41によりそれぞれ 得た各種情報を無線通信装置としてのBTユニット36 からヘルメット側通信装置30のBTユニット55へ送 20 信させる手段を備えている。これら無線通信装置として のBTユニット36,55は例えば近距離無線通信技術 のBlue toothを使用しており、予めこれらB Tユニット36,55のグルーピング設定をしておくこ とにより通信可能な空間範囲とその範囲内で自動的にコ ネクション (接続) 処理が行なわれるように設定するこ とができる。

【0047】このように、自動二輪車10の車載通信装 置30とヘルメット側通信装置31とは車体側とヘルメ ット(ライダ14)16間で電波による近距離向けの無 30 線データ通信を行なうためそれぞれBTユニット36, 55を有し、各BTユニット36,55は双方向無線デ ータを通受信するBTアンテナを備える。ヘルメット1 6側のBTユニット55は、送受信感度も最も高くとれ るヘルメット表面の前面部に設けられ、自動二輪車10 の車体側のBTユニット36は、送受信感度が最も高く とれるメータパネル27部に設置される。

【0048】また、フルフェイス型ヘルメット16の内 部に情報データ処理部としての情報処理装置50が設け ピーカ52等の入・出力機器に接続される。ヘルメット 16の前面表面に薄型のBTアンテナを備えるBTユニ ット55が設けられる。その際BTユニット55はヘル メット16内部に設けられたデータ処理部の情報処理装 置50と接続するために、BTユニット55の裏側にお いてヘルメット表面に孔を穿けて配設を行なう必要があ る。

【0049】さらに、フルフェイス型ヘルメット16の 外表面に周囲の音を収集する集音用マイクロフォン60 を設置してもよい。このマイクロフォン60で収集した 50 は充電用コネクタ70と共に無線式充電器72を備えて

12 外部音はデータ処理部としての情報処理装置50に送ら

【0050】この場合、情報処理装置50は集音用マイ クロフォン60が収集した音から音声周波以外の音につ いて逆の位相を持った音を作る音データ処理部61を備 える。この音データ処理部61は外部音から人間の音声 周波数帯を除外して音分析するアナライジング部と、音 分析された音と逆位相の音を作成する逆位相音作成部 と、この作成部で作成された逆位相音と音分析音とを合

れて音情報が処理される。

【0051】音データ処理部61の音合成部にてマイク ロフォン60で集音された特定周波数の外部検出音が、 図6に示すように、逆位相並発生音と合成されて打ち消 され、自動二輪車10の運転中にライダ14が受ける風 切り音等の不要な音 (ノイズ)を減らすことができる。 これにより、走行に伴なうノイズ音を削除あるいは軽減 する装置が得られる。ノイズ音軽減装置で、人間の音声 周波数帯以外の特定周波数の外部音が打ち消され、ある いは不要な外部音の音デシベルを低下させることがで き、自動二輪車10の走行中にライダ14は周囲の音を ノイズ音なくあるいは低ノイズ発生の下に聞くことがで きる。この結果、複数台の自動二輪車10がツーリング を組んで走行する場合、互いに他の自動二輪車10に搭 乗するライダ14とスムーズな会話を行なうことができ

【0052】また、フルフェイス型ヘルメット16の後 頭部側にヘルメット側通信装置31の充電式電源バッテ リとして薄型二次電池64が装着される。この二次電池 64は角形湾曲プレート状をなす0.5mm~8mm程 度の電池厚さを有する。薄型二次電池64はヘルメット 16の外殻と内側クッションの間に装着しても、ヘルメ ット外殼に外側から装着してもよい。充電式電源バッテ リとしての薄型二次電池64は、ヘルメット16に着脱 可能に設けられ、バッテリ単体として交換可能に設置さ れる。薄型二次電池64は充放電機能を有し、繰り返し 充電されるようになっている。

【0053】電源バッテリとしての薄型二次電池56の 例えば下端部に充電用コネクタ70およびヘルメット側 通信装置31に接続される電源供給用コネクタ71がそ られ、この情報処理装置50はマイクロフォン53やス 40 れぞれ設けられる。電源供給用コネクタ71からヘルメ ット側通信装置31に電源が供給され、また、充電用コ ネクタ70により薄型二次電池56は繰り返し充電され るようになっている。充電用コネクタ70は充電時以外 にはコネクタカバーで覆われる。ヘルメット16は充電 式の電源バッテリとして薄型二次電池56の他に棒状あ るいはディスク状電池(二次電池を含む)を別途備えて もよい。

> 【0054】 充電式電源バッテリとしての薄型二次電池 56は、充電用コネクタ70を備える代わりに、あるい

もよい。一方、車載通信装置30にも無線式充電器43 が備えられ、この無線式充電器43や72にはバッテリ 17や家庭用電源から電力が無線で給電されたり、ま た、各無線式充電器43,72は相互に無線にて給電し たり、受電できるようになっている。このようにしてヘ ルメット16にインテリジェント機能が組み込まれ、車

【0055】次に、自動二輪車10の無線通信装置33 の作用を説明する。

情報を無線にて通信できるようになっている。

越通信装置30とBTユニット36,55により相互に

【0056】図1に示すように、ライダ14が自動二輪車10の運転シート15上に跨ると、ライダ14が着用しているヘルメット側通信装置31と車載通信装置30とが所定の近距離通信可能範囲内に入り、両通信装置30、31はイニシャルスタンバイモードからコネクトモードに移行して例えば赤外線利用の無線通信装置33が接続される。しかし、ヘルメット側通信装置31からの通信が所定時間内にない場合には、無線通信装置33は自動的に節電モードに移行し、通信が再開されれば再び接続される。

【0057】また、ライダ14は自動二輪車10の運転シート15に跨るだけで、例えば運転シート15下設置のスイッチセンサにより、車載通信装置30が起動され、撮像手段としてのカメラ37によりライダ14を撮像する。カメラ37の撮像データは情報処理装置35の画像認識手段44に送られて画像認識処理が行なわれ、ヘルメット16の着用の有無が判断される。ヘルメット着用の有無は、別の方法により判断してもよい。

【0058】ライダ14がヘルメット16を着用していないときは、エンジン始動ができないようにしてヘルメ 30ット着用を促す。

【0059】ライダ14がヘルメット16を着用していれば、ヘルメット16を着用したままの状態でエンジン12を始動させて走行運転することができ、走行運転中の種々の車両運転情報が各車載器38~41を経て車載通信装置30に入力され、入力された車両運転情報はヘルメット側通信装置31にBTユニット36,55を介して通信され、スピーカ52の音声出力やディスプレイ装置57のディスプレイ表示により、ライダ14が確認することができる。

【0060】その際、ライダ14は、自動二輪車10の 渋滞情報等の交通情報の他、走行速度や燃料残留量、残 りの走行可能距離等をスピーカ52からの音声や、ディ スプレイ装置57による画像表示で確認することもでき る。

【0061】図7は、自動二輪車10の通信装置の応用 例を示す実施形態である。

【0062】自動二輪車10では、ライダ同士が隊列をの情報交換が可能となり、周囲の雑音の少ない状態でラ 組んでツーリング走行を楽しむことがあるが、この隊列イグ14,14同士が走行中にスムーズに会話すること を組んで並走する場合、並走車と相互に情報交換ができ 50 ができる。したがって、無線通信による情報交換量を飛

るように構成される。

【0063】図7に示すように自動二輪車10に搭載された車載通信装置30とヘルメット側通信装置31との間で近距離双方向無線通信を行なうことができる一方、並走する自動二輪車10,10に乗車するライダ14,14同士が互いに通信可能となるように、各自動二輪車10,10の車載通信装置30,30が構成されている。

14

【0064】自動二輪車10に搭載される車載通信装置 10 30は、並走車が例えば100m以上離れている場合に は、図8に示す人工衛星75を利用して相互に通信で き、並走車が100m以内の距離に入ると、BT(Bl ue tooth)使用の車載通信装置30,30同士 により相互に通信できる。

【0065】BT使用の車載通信装置30では、電波送信出力が3つのクラスに分かれており、クラス1では電波送信出力100mW程度で電波伝送距離が100m程度以下、クラス2では電波送信出力2.5mW程度で電波伝送距離数十m程度、クラス3では電波送信出力1mW程度で電波伝送距離が10m以下の場合に分けられる。

【0066】ヘルメット16には大きな電源バッテリを重量制限の関係から搭載することができない。このため、ヘルメット側無線通信装置31には大出力装置を設置することが困難であるため、ヘルメット側通信装置31は通信可能範囲を自動二輪車10の車載通信装置30に設置されたBTアンテナとしてのBTユニット36(図3参照)までの近距離(クラス3の10m以下、例えば2m~3m程度の電波伝送距離)に限定することで、小出力で無線通信を行なうことができる。

【0067】また、自動二輪車10の車体側には大型バッテリ17を搭載することができ、また、エンジン12の駆動中であれば大きな電力が供給可能である。このため、自動二輪車10の車体側に備え付けられる車載通信装置30には比較的遠距離でも無線双方向通信ができる大出力の無線通信装置が用いられる。

【0068】自動二輪車10に搭載される大出力の車載通信装置30と小出力のヘルメット側通信装置31を組み合わせることにより、例えば10m以内の近距離はブ40ルートゥースで通信可能であり、遠距離はPDCに自動的に切り換えて通信可能であるので、並走する自動二輪車10,10に搭乗するライダ14,14同士の無線通信による情報交換が可能となる。

【0069】自動二輪車10,10に搭乗するライダ14,14同士の無線通信による情報交換は、自動二輪車10側に大出力の車載通信装置30を備え、ヘルメット16側に小出力の通信装置31を備えることで、音声等の情報交換が可能となり、周囲の雑音の少ない状態でライダ14,14同士が走行中にスムーズに会話することができる。したがって 無線通信による情報交換量を飛

躍的に増大させることができ、走行中に並走するライダ 14,14同士の間で正確にかつスムーズにかつ円滑に 情報交換することができる。

15

【0070】次に、自動二輪車の通信装置を盗難防止装置に応用した実施の形態について図8を参照して説明する。

【0071】自動二輪車10は、車両盗難を防止するためにエンジンロック装置やハンドルロック装置、車輪ロック装置のように機械式あるいしは物理的ロック装置が備えられている。このロック装置が壊されると、自動二 10輪車10は車両盗難に遭う虞が大きい。

【0072】自動二輪車10の車両盗難を防止するため に、通信装置を利用した盗難防止装置77が備えられ る。

【0073】この盗難防止装置77は、エンジンキー78がオフ状態であったり、エンジンキー78の抜出状態において車輪24(22)が回転したとき、警報装置から警報音を周囲に発生させたり、ライダ14の所有する携帯電話機79に自動的に通報し、携帯電話機79に音声メッセージや画像表示メッセージにて知らせるように20なっている。

【0074】警報装置は自動二輪車10の車体側、例えば車載通信装置30やメータパネル27に備えられたり、ヘルメット16に備えるようにしてもよい。ライダ14が自動二輪車10を停車させて車両から離れても、車両盗難の有無を検知して、迅速に対応でき、自動二輪車10の車両盗難に対する安全性を確保することができる

【0075】エンジンキー78を抜き出したり、オフ状態で自動二輪車10の車輪24(22)が回転すると、この回転を回転センサ(図示せず)が検知して検知信号を車載通信装置30の情報処理装置35(図3参照)に送られて信号処理され、車体側に搭載された警報装置を作動させて警報音を発生させたり、また、BTユニット36,55を介して無線送信され、ヘルメット16側に備えられた警報装置を作動させて警報音を発生させ、自動二輪車10が盗難状態にあることを周囲に知らせる。

【0076】また、車載通信装置30のBTユニット36からライダ14の携帯電話機79に自動通知し、ライダ14に自動二輪車10が盗難状態にあることを通知す 40ることもできる。

【0077】このようにして、人力操作による自動二輪車10の窃盗等の盗難をライダ14は正確に検知し、適確な盗難防止対策を迅速にとることができる。

【0078】次に、クレーン等の機械式昇降装置を利用 した自動二輪車10の盗難防止対策を説明する。

【0079】この場合、自動二輪車10にセンタスタンドが取り付けられているか否かで、荷重センサの取付位置が決定される。

【0080】自動二輪車10にセンタスタンドが取り付 50 あったのに車体位置測定不能になった場合も、車両盗難

けられておらず、サイドスタンドが取り付けられている場合には、前輪22および後輪24の少なくとも一方のサスペンションユニット23,26に荷重センサ80を取り付ける。荷重センサ80からのセンサ信号は、車載通信装置30の情報処理装置35(図3参照)に送られて信号処理される。

【0081】具体的には、サスペンションユニット2 3,26への荷重負荷は荷重センサ80で検知しており、荷重負荷が所定値以下になったとき、車載通信装置30から警報装置に警報信号を送って警報音を発生したり、携帯電話機79に通知して盗難の有無をライダ14に知らせるようになっている。

【0082】自動二輪車10にセンタスタンドが備えられている場合には、前輪22や後輪24に車体荷重が殆ど掛からないため、荷重センサをセンタスタンドに取り付ける。この場合にも、センタスタンドに作用する荷重が所定値以下になったことを荷重センサ80で検知して、車載通信装置30で信号処理し、警報装置に警報信号を送って警報音を発生させたり、ライダ14の携帯電話機79に通知するようになっている。

【0083】この車両盗難防止装置77を自動二輪車1 0が備えることにより、クレーン等により自動二輪車1 0を吊り上げてトラック等に積み込む車両の盗難を検知 でき、吊上げによる車両盗難に対し、迅速かつ適確に対 応することができる。

【0084】また、自動二輪車10の車両盗難は、夜間 自宅付近に停車中に発生する場合が多い。自動二輪車1 0が夜間、ライダの睡眠中に盗まれた場合、朝まで盗難 に気付かず、手遅れになる場合が多い。

30 【0085】この自動二輪車10の盗難防止装置77 は、夜間における車両盗難を検知し、車両の盗難防止対 策を迅速かつ適確に行なう上で好ましい装置である。

【0086】この盗難防止装置77は、GPS衛星75 を利用した自動二輪車10の車両緊急通報システム81 を備えている。

【0087】車両緊急通報システム81はGPS衛星75を利用してエンジンキー78のオフ直前の自動二輪車10の車体位置を、図3に示された車載通信装置30の情報処理装置35に備えたメモリ59に記憶される。自動二輪車10の車体位置をメモリ59に記憶させた後、所定の一定周期毎にGPS衛星75からのGPS信号により自動二輪車10の車体位置を車載通信装置30で測定する。

【0088】自動二輪車10のエンジンオフ状態で、車 載通信装置30で測定される自動二輪車10の車体位置 が変化する場合、車両盗難に遭ったと判断し、車両緊急 通報システム81を作動させる。

【0089】具体的には、自動二輪車10のエンジンオフ状態で、車体位置が変化したり、車体位置測定可能であったのに車体位置測定不能になった場合も、車両空軸

にあったものと判断する。

【0090】そして、このときには、車載通信装置30が作動して自動二輪車10の車体位置を車載通信装置30のBTユニット36から発信したり、警報装置を作動させて警報音を発生させて周囲に知らせたり、また、携帯電話機79に通信して車両盗難にあったことを通知したり、さらには、携帯電話機79のナビゲータに盗難車両の現在位置を表示させる。

17

【0091】さらに、車載通信装置30や人工衛星75 等を組み合わせた車両緊急通報システム81を作動させ 10 て、エンジン始動を不能にさせることができる。

【0092】図8に示される自動二輪車の盗難防止装置 77は、人力での車両盗難に対する対策や、クレーン等 を利用した車両盗難な対する対策、車両緊急通報システ ム81を備えた車両盗難対策を適宜組み合わせた構成と してもよい。

【0093】図9は、自動二輪車の通信装置を盗難防止 装置に応用した他の実施形態を示すものである。

【0094】自動二輪車10は自動車と異なり、住居近くに駐車して管理されることが多いので、自動二輪車1 200と自宅とを車両盗難防止対策のために、BT仕様の無線通信装置で接続したり、また、自動二輪車10の車体側とヘルメット16側とを同じくBT仕様の無線通信装置で接続したものである。

【0095】自動二輪車10にはメータパネル27側に車載通信装置85が設けられ、この車載通信装置85はヘルメット16に設けられた通信装置86との間でBT仕様の無線通装置装置87を構成している。無線通信装置87はBTアンテナを備えたBTユニット88,89を介して近距離の無線双方向通信が行なわれ、無線通信数装置87は自動二輪車10とヘルメット16との距離が例えば10m以上と一定距離離れると無線による交信は切断される。

【0096】自動二輪車10とヘルメット16との交信が切断された時点で、利用者であるライダ14の携帯電話機79にヘルメット16が自動二輪車10から離れたことを通知する。

【0097】自動二輪車10から携帯電話機79への通知には、車載通信装置85に内蔵された携帯電話用通信装置90を介して行なわれる。車載通信装置85はヘル40メット16側へのBTユニット88と携帯電話用通信装置90とを備える。ヘルメット16と自動二輪車10とはBTユニット88、89により接続されており、双方向の無線通信により相互に交信を行ない、存在を互いに確認する。

【0098】ライダ14である利用者は、自分がヘルメット16を持って自動二輪車10から離れた場合は、ヘルメット16が一定距離以上離れた旨の通知がきても、問題無いことを認識できる。この場合の無線通信装置87のBTユニット88 89はクラス3に保持され 1

Om程度以内、例えば2〜3m通信可能範囲距離Dとなる

【0099】ヘルメット16が自動二輪車10から通信可能範囲距離Dを超えて離れると、BTユニット88,89内でBT電波が途切れ、接続が切断される。このBT電波が途切れた時点で自動二輪車10の車載通信装置85は携帯電話開通信装置90からライダ14が持つ携帯電話機79に自動的に通信を行なう。携帯電話用通信装置90にはライダ14が持つ携帯電話機79への通信に必要な特定の番号が予め付与されている。

【0100】また、ヘルメット16個のBTユニット89は自動二輪車10とヘルメット16との接続が切断された時点で警報装置としての警報発生器91に警報信号を送り、警報発生器91から大音量の警報音が発せられ、周囲に車両盗難の事実を知らせるようになっている。

【0101】この盗難防止装置の応用例として、自動二輪車10が住居近くに駐車して管理される点に着目し、自動二輪車10と自宅との間をBTユニットで接続し、BTユニット間の接続が切れたら、自動二輪車10から特定番号の電話機にその旨を発信させるようにしてもよい。この場合、BTユニットのクラスは1または2とする。

【0102】次に、図5を参照してJタイプのヘルメット16Aをライダが着用する場合の自動二輪車の盗難防止装置を説明する。

【0103】この盗難防止装置は、ライダ14がヘルメット16Aを被り、顎ひも46を締めた時、図3に示すようにヘルメット関通信装置31からBTユニットを介して自動二輪車10の車載通信装置30にライダ14の個人認証情報を自動二輪車10関に無線で送信するようになっている。

【0104】自動二輪車10は車体側とヘルメット16 A側にBT仕様の無線通信装置を装備している。

【0105】そして、自動二輪車10に搭乗したライダ 14がヘルメット16Aを被り、顎ひも46を止め金具 47に装着し、締め付けた状態で無線通信装置のBTユニット55,36(図3参照)が動作し、ライダ14の 個人認証情報が自動二輪車10の車体側に送信される。

【0106】自動二輪車10の車載通信装置30は、エンジン12のON作動をコントロールするようにになっており、エンジンキー78をON操作しても個人認証情報を車載通信装置30が受信しない限り、エンジンが始動しないようになっている。

【0107】自動二輪車10側で受信する個人認証情報は、エンジンキー78のON操作が行なわれるまで、認証結果として車載通信装置30に保持され、エンジンキー78のON操作により、個人認証情報が消去され、次の個人認証作業に備えられる。

7のBTユニット88,89はクラス3に保持され、1 50 【0108】しかして、この自動二輪車10の盗難防止

19

装置では、車両の盗難防止だけでなく、ヘルメット着用 の有無も検知される。ヘルメット着用義務が課せられた 自動二輪車10に乗車するライダ14のノーヘル防止に 役立つ。

【0109】図11および図12は、自動二輪車を操縦 するライダが被るヘルメットの変形例を示す。

【0110】図11(A)および(B)に示されたヘル メット94は、例えばフルフェイスタイプのインテリジ ェントヘルメットでナイトビジョン装置95を備えたも のである。ナイトビジョン装置95は、ヘルメット94 10 前方の周囲情報を夜間でも正確にハッキリ視認すること のバイザ部96の左右内側に一対の撮像カメラ97が設 けられる。 撮像カメラ97は夜でも撮像可能な赤外線カ **メラである。**

【0111】撮像カメラ97はライダ14の視線方向に 合わせて前方を向くように設置されており、撮像カメラ 97はライダ14の視線方向を常時向くため、ライダ1 4が振り向いた場合にも、ライダ14の動きに合わせて 振り向き方向を向くようになっている。

【0112】撮像カメラ97で撮影された映像信号は、 ヘルメット側通信装置31に備えられたデータ処理部9 20 8に送られる。データ処理部98はマイクロプロセッサ 等の情報処理装置で構成されており、データ処理部98 で画像データ処理された画像データ信号は投影ユニット 99に送られる。投影ユニット99はヘルメット94の 左右対称位置に一対設けられ、投影ユニット99に送ら れた画像データは投影ユニット99により表示部100 上に投射され、撮像カメラ97で撮影した撮像画像が表 示される。

【0113】その際、撮像カメラ97は赤外線カメラで 7で取得された赤外線映像はデータ処理部98で処理さ れ、投影ユニット99により、ヘルメット94のバイザ 部96に形成される表示部100に投射され、ライダ1 4が見ている視認情報と重なるように、投影画像が補正 される。

【0114】撮像カメラ97は、ライダ14の視線方向 に合わせて設置されているので、バイザ部96の表示部 100に投射された映像画像は、ライダ14には周囲の 風景と撮像カメラ97による撮像画像が重なって見える 場合でも、撮像カメラ97はライダ14の動きに追従 し、ライダ14の視線方向を常時向くために、ライダ1 4が見る周囲の風景画像と撮像カメラ97で撮像され、 データ処理部98で補正されたカメラ映像との間に違和 感は存在しない。

【0115】自動二輪車10を運転するライダ14はへ ルメット94にナイトビジョン装置95を設けることに より、肉眼では、例えば図12(A)のように見える風 景画像は、ナイトビジョン装置95を通して見ると、肉 眼では見えない周囲の映像をハッキリ見ることができ、 ライダ14は夜間走行において前方の情報をより正確に ハッキリと把握することができ、交通事故の減少を図る ことができる。

【0116】図11および図12では、ヘルメット94 に赤外線を利用したナイトビジョン装置95を設け、こ のナイトビジョン装置95を撮像カメラ97としてのカ メラ部と、データ処理部98と、投影ユニット99とし ての投影部と、ヘルメットバイザ部96上に形成される 表示部100とを備えることで、ライダ14の走行方向 ができ、夜間走行時のライダ14の負担を大幅に軽減さ せることができる。

【0117】図13は自動二輪車のヘッドランプ点灯制 御装置を示すものである。

【0118】自動二輪車10の全体的構成は、図1に示 すものと異ならないので、同一符号を付して説明を省略

【0119】自動二輪車10のヘッドランプ103はエ ンジンキー78のON作用時に、自動二輪車10の走行 とは無関係にヘッドランプ103が点灯するヘッドラン プ点灯回路 104を構成しているが、このヘッドランプ 点灯制御装置105では、ヘッドランプ点灯回路104 にシフト装置106を接続する。シフト装置106はO N-OFFスイッチ107を形成しており、シフト装置 106はニュートラル以外のポジションでヘッドランプ 点灯回路103のON-OFFスイッチ107をON に、ニュートラル位置でON-OFFスイッチ107が OFFとなるように設定する。

【0120】自動二輪車10のヘッドランプ点灯制御装 あり、赤外線による撮像画像を取得する。撮像カメラ9 30 置105を図14に示すように構成とすることにより、 シフト装置106はシフトレバー108のレバー操作に より、シフト装置106のON-OFFスイッチ107 がON-OFF作動せしめられる。

> 【0121】しかして、エンジンキー78を操作してエ ンジン12を始動させ、エンジンON状態にセットして も、シフト装置106のON-OFFスイッチ107が OFF状態であればヘッドランプ103は点灯しないよ うになっている。

【0122】このヘッドランプ点灯制御装置105はエ ことになる。ライダ14が振り向く等の行為を行なった 40 ンジンキー78をON操作してエンジンスイッチをON にし、シフト装置106をシフト操作してニュートラル 位置以外のボジションにシフトさせたとき、ヘッドラン プ103が点灯するようになっている。

> 【0123】この構成のために、マニュアル操作の自動 二輪車10の場合、エンジンキー78のキー操作により エンジン12を始動させ、シフト装置106がニュート ラル位置以外のポジションを取るAND条件でヘッドラ ンプ103が強制的に点灯せしめられる。 ヘッドランプ 103は強制点灯時以外は手動スイッチでON-OFF 50 可能であるが、原則的には消燈せしめられる。したがっ

て、バッテリ17の寿命を効果的に延ばすことができ

21

【0124】自動二輪車10のシフト装置106がオー トマチック作動の二輪車の場合、エンジンキー78を始 動させてエンジン12を始動させるとヘッドランプ10 3が点灯し、エンジンオフ時には、ON-OFFスイッ チのスイッチ操作でヘッドランプ103を点灯させた り、また、消燈させることができるようになっている。 【0125】次に、自動二輪車等に備えられる無線通信 装置の混信防止装置について説明する。

【0126】自動二輪車10等では、BT仕様の無線通 信装置110が図15に示されるように設けられる。

【0127】無線通信装置110は、BTユニット11 1.112を備え、無線にて双方向通信が行ない得る通 信手段である。従来の無線通信装置では、同じ通信周波 数を使用する人が通信可能圏内に存在すると、混信を避 けることができない。

【0128】しかし、図14に示すように、無線通信装 置110を使用する前に通話可能 (通信可能な) 相手を 登録回路113に予め登録しておくことにより、通話時 20 に登録者以外の無線通信をキャンセルすることができ る.

【0129】無線通信装置110に備えられるBTユニ ット111は、他のBTユニット112の存在を自動的 に認識できるので、無線で双方向通信を行なう相手の登 録番号等の I D番号を事前に登録しておくことにより、 予め登録した登録者同士だけでの通話が可能となる。

【0130】また、無線通信装置115を図15に示す ように構成してもよい。

16, 117を用いて車載側CANマイコン118ある いは周辺機器と警備側端末機器119との間のデータ通 信を行なうようにしたものである。

【0132】車載側マイコン118はBTモジュールと してのBTユニット116に接続されており、整備工場 側の端末機器119は同じくBTモジュールとしてのB Tユニット117に接続され、両BTユニット116. 117を用いて無線にて双方向データ通信を行なうよう になっている。

【0133】そして、車載側CANマイコン118の持 40 つデータをBTユニット116,117を利用して整備 工場側の端末機器119に送信することができる。

【0134】一方、整備工場側の端末機器119の持つ データは、車載側CANマイコン118およびその装置 120に無線にてデータ (プログラム) 通信をすること ができる。この場合、車載側CANマイコン118や他 の装置119, 120は既存のデータ (プログラム) を 書き換え可能なメモリ121,122,123を有し、 データ修正やデータ更新をBTユニットを利用した無線 データ通信により行なうことができる。

【0135】従来の通信装置は、CANマイコンと整備 工場側の端末機器とをケーブルで接続してデータ伝送を 行なっているが、ケーブルを用いたデータ伝送に代えて BTユニット116, 117を用いた無線によるデータ (プログラム) 伝送することにより、ケーブル配線が不 要となり、レイアウト配置が容易となる。また、レイア ウトの変更を常時大きな自由度を以って変更することが できる。

22

[0136]

10 【発明の効果】本発明に係る自動二輪車の通信装置およ びこの通信装置を利用したヘルメットにおいては、走行 中にライダが自動二輪車の車体側と必要な情報を無線に て簡単かつ迅速に双方向通信させることができ、ライダ が必要な情報を得るために、自動二輪車の走行を停止さ せたり、路肩に停車させる必要がない。

【0137】また、本発明の自動二輪車の通信装置およ びこの通信装置を利用したヘルメットにおいては、複数 台の自動二輪車が隊列を組んで走行したり、並走する場 合にも、各自動二輪車に騎乗するライダ同士で走行中に 会話を楽しみ、情報交換を相互に停車させることなく、 走行状態をキープしたまま自由に行なうことができる。 【0138】本発明に係る自動二輪車の通信装置および この通信装置を利用したヘルメットにおいては、自動二 輪車の車体側とヘルメットを着用したライダとの間で無 線にて走行運転に必要な情報を迅速かつ明確に相互交信 することができる。

【0139】本発明に係る自動二輪車の通信装置および この通信装置を利用したヘルメットにおいては、エンジ ンキーオフ状態で、車輪が回転したり、負荷センサに作 【0131】この無線通信装置115はBTユニット1 30 用する荷重負荷が所定以下になったり、また、自動二輪 車の位置移動が生じたときに、警報装置から警報音を発 生させたり、ライダの携帯電話機に自動的に通信し、車 両の盗難を積極的にかつ未然に防止することができる。 【0140】さらに、本発明に係る自動二輪車の通信装 置およびこの通信装置を利用したヘルメットにおいて は、ヘッドランプの点灯を制御可能に構成してバッテリ の消耗を小さくし、バッテリ寿命を向上させることがで

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係る自動二輪車の通信装置の第1の実 施形態を示すもので、自動二輪車の全体側面図。

【図2】図1に示す自動二輪車の車体前上方に備えられ るメータパネルを示す平面図。

【図3】本発明に係る自動二輪車の通信装置の全体構成 を示すブロック図。

【図4】本発明に係る自動二輪車の通信装置に適用され るフルフェイスタイプのヘルメットを示す斜視図。

【図5】本発明に係る自動二輪車の通信装置に適用され るJタイプのヘルメットを示す斜視図。

50 【図6】ヘルメットの集音用マイクロフォンで収集した

24

音のノイズを打ち消すための音声合成手法を示す図。

【図7】複数台の自動二輪車が隊列走行したり、並走す る場合における自動二輪車の通信装置を示す図。

【図8】本発明に係る自動二輪車の盗難防止装置を示す

【図9】本発明に係る自動二輪車の盗難防止装置の他の 実施例を示す図。

【図10】図9に示す自動二輪車の盗難防止装置に備え られる通信装置の相互作用を示す簡略プロック図。

【図11】(A)はナイトビジョン装置を備えた本発明 10 52 スピーカ(出力機器) に係るヘルメットの側面図、(B)は図11(A)のX II-XII線に沿う平断面図。

【図12】(A)はライダが肉眼で目視した視認画像を 示す図、(B)はナイトビジョン装置を通して見た赤外 線画像を示す図。

【図13】自動二輪車のヘッドランプ点灯制御装置の実 施例を示す図。

【図14】無線通信装置を用いて無線による混信防止装 置を示す簡略ブロック図。

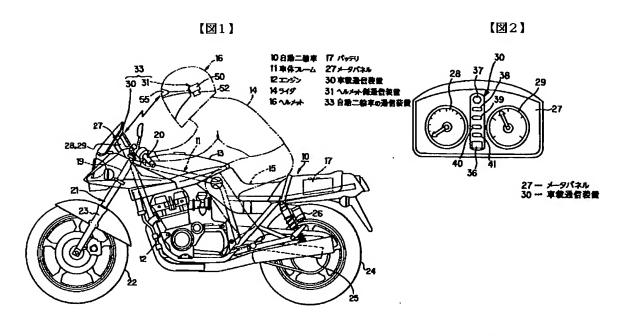
【図15】CANマイコンを備えた無線通信装置を示す 20 75 GPS衛星 簡略ブロック図。

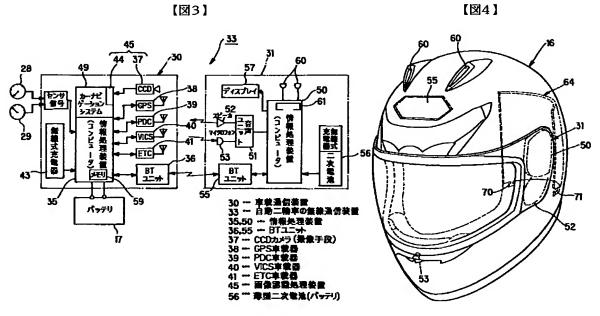
【符号の説明】

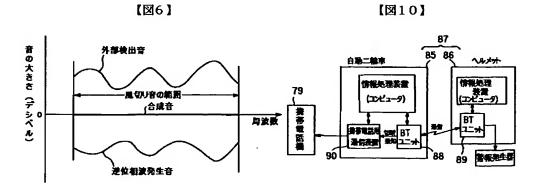
- 10 自動二輪車
- 11 車体フレーム
- 12 エンジン
- 13 燃料タンク
- 14 ライダ
- 15 シート
- 16 ヘルメット
- 17 バッテリ
- 19 ヘッドパイプ
- 20 ハンドル
- 21 ステアリング機構
- 22 前輪
- 24 後輪
- 25 スイングアーム
- 26 リアサスペンションユニット
- 27 メータパネル
- 28 スピードメータ
- 29 燃料メータ
- 30 車載通信装置
- 31 ヘルメット側通信装置
- 33 自動二輪車の通信装置
- 35 情報処理装置
- 36 ブルートゥースユニット (BTユニット: 無線通 信装置)
- 37 CCDカメラ(撮像手段)
- 38 GPS車載器
- 39 PDC重載器
- 40 VICS車載器

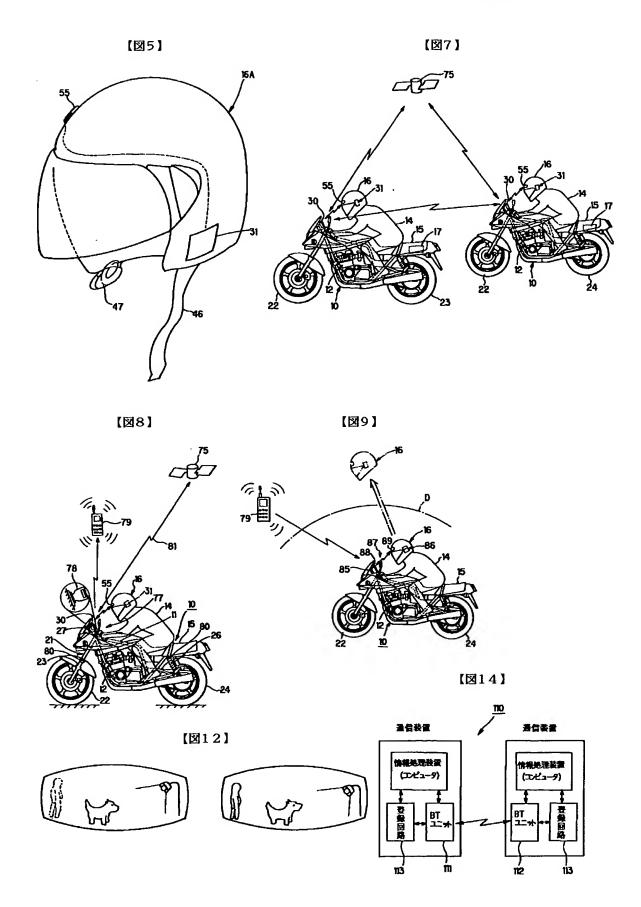
- 41 ETC車載器
- 43 無線式充電器
- 44 画像認識手段
- 45 画像認識処理装置
- 46 顎ひも
- 47 止め金具
- 49 カーナビゲーションシステム
- 50 情報処理装置
- 51 音声ユニット
- - 53 マイクロフォン(入力機器)
 - 55 BTユニット
 - 56 薄型二次電池 (バッテリ)
 - 57 ディスプレイ装置
 - 59 メモリ
 - 60 集音用マイクロフォン
 - 61 音データ処理部
 - 70 充電用コネクタ
 - 71 機器接続用コネクタ
- - 77 盗難防止装置
 - 78 エンジンキー
 - 79 携帯電話機
 - 81 車両緊急通報システム
 - 85 車載通信装置
 - 86 ヘルメット側通信装置
 - 87 無線通信装置
 - 88,89 ブルートゥースユニット
 - 90 携帯電話用通信装置
- 30 91 警報発生器(警報装置)
 - 94 ヘルメット
 - 95 ナイトビジョン装置
 - 96 バイザー部
 - 97 撮像カメラ (赤外線カメラ)
 - 98 データ処理部
 - 99 投影ユニット
 - 100 表示部
 - 103 ヘッドランプ
 - 104 ヘッドランプ点灯回路
- 40 105 ヘッドランプ点灯制御装置
 - 106 シフト装置
 - 107 ON-OFFXイッチ
 - 108 シフトレバー
 - 110, 115 無線通信装置
 - 111, 112, 116, 117 BTユニット
 - 113 登録回路
 - 118 CANマイコン (周辺機器)
 - 119 整備工場側端末機器
 - 121, 122, 123 メモリ

50

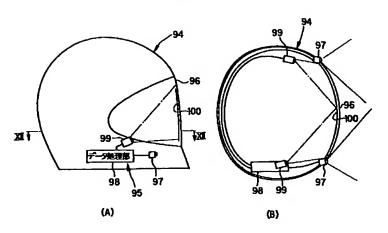




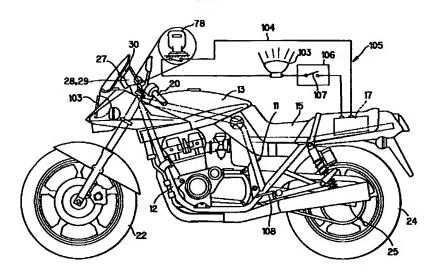




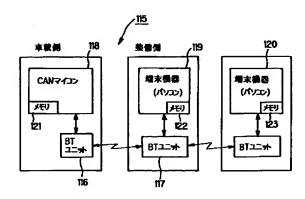
【図11】



【図13】



【図15】



PAT-NO:

JP02002264874A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 2002264874 A

TITLE:

COMMUNICATION DEVICE FOR

MOTORCYCLE, AND HELMET AND

ANTITHEFT DEVICE USING THE

SAME

PUBN-DATE:

September 18, 2002

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

ITO, YOSHIHIKO SHIMOIKE, TATSUYA N/A

N/A

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

TOSHIBA CORP

N/A

APPL-NO:

JP2001069474

APPL-DATE:

March 12, 2001

INT-CL (IPC): B62J039/00, A42B003/30 , B62H005/00

, B62J027/00

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To allow a rider to easily and quickly obtain

necessary information from the body side of a motorcycle by wireless during traveling.

SOLUTION: In a communication device 33 for the motorcycle, an on-vehicle communication device 30 is provided on the vehicle body side of the motorcycle and the on-vehicle communication device 30 is disposed so as to enable two-way communication with a communication device 31 on a helmet 16 side by wireless. The on-vehicle communication device 30 and the helmet side communication device 31 are enabled to perform two-way wireless data communication when the devices 30 and 31 enter a prescribed communication range of a short distance.

COPYRIGHT: (C) 2002, JPO